

# BUNDESREPUBLIK DEUTSCHLAND

---



## Prioritätsbescheinigung über die Einreichung einer Patentanmeldung

**Aktenzeichen:** 103 13 642.8  
**Anmeldetag:** 26. März 2003  
**Anmelder/Inhaber:** MICRONAS GmbH,  
79108 Freiburg/DE  
**Bezeichnung:** Offset-reduzierter Hall-Sensor  
**IPC:** G 01 R 33/07

**Die angehefteten Stücke sind eine richtige und genaue Wiedergabe der ursprünglichen Unterlagen dieser Patentanmeldung.**

München, den 26. Februar 2004  
**Deutsches Patent- und Markenamt**  
**Der Präsident**  
Im Auftrag

Klostermeyer

## Offset-reduzierter Hall-Sensor

Die Erfindung bezieht sich auf ein Verfahren zum Bestimmen einer Offset-reduzierten Hall-Spannung mit den

- 5 oberbegrifflichen Merkmalen des Patentanspruchs 1 bzw. einen Offset-kompensierten Hall-Sensor mit den oberbegrifflichen Merkmalen des Patentanspruchs 8.

- 10 Aus "Auto & Elektronik 4/2000", Seiten 19-23, ist ein Hall-Sensor bekannt, der neben dem eigentlichen Hall-Sensor-Element ein komplettes integriertes System aufweist. Der Einsatzbereich ist für den Spannungsbereich von 100µV-1mV bei Magnetfeldstärken von 2 - 20mT ausgelegt. Daher sind derartige Hall-Sensoren sehr anfällig für Offset-Driften, die
- 15 infolge von wechselnden Temperaturen und Spannungsschwankungen auftreten können, aber auch durch mechanischen Stress, den z. B. das Gehäuse auf den Chip überträgt und andere Faktoren auftreten können. Zur Reduzierung des Offsets ist ein sogenanntes Chopper-Verfahren
- 20 angegeben, das auch als "Zero-Drift"-Prinzip bekannt ist. Bei diesem Verfahren wird die Stromrichtung des Hall-Stroms durch die Hall-Platte, die das eigentliche Sensorelement ausbildet, laufend umgeschaltet. Verfälschungen im Messsignal, die beispielsweise aufgrund geometrischer Verzerrungen der Hall-
- 25 Platte entstehen, gehen unabhängig von der Stromrichtung in gleicher Stärke in den Messwert ein, werden jedoch in Abhängigkeit von der Stromrichtung entweder hinzuaddiert oder abgezogen. Da beide Messungen über identische Strukturen mit demselben Stressprofil durchgeführt werden, mittelt sich der
- 30 über die mechanischen Gehäusespannungen hervorgerufene Offset aus. Im Fall der Addition der durch die beiden mit verschiedenen Stromflussrichtungen ermittelten Hall-Spannungen zeigt ein Wechselspannungsanteil den Offset, während die Gleichspannung die Offset-kompensierte Hall-
- 35 Spannung anzeigt. Im Fall der Subtraktion gilt das Umgekehrte.

Derartige vertikale Hall-Sensoren, bei denen auf der Oberfläche des Hall-Sensor-Elements Abgriffe zum Ein- und Ausspeisen des Hall-Sensor-Stroms und zum Bestimmen der Hall-Spannung angeordnet sind, werden vorwiegend zur Messung von  
5 Magnetflüssen parallel zu einer planaren Kristalloberfläche verwendet. Dadurch können zwei orthogonale Feldvektoren mit einem Chip gemessen werden. Derartige Verfahren werden in Positionsgebern oder Drehgebern angewendet. Die Eigenschaften bisher bekannter vertikaler Sensoren sind durch die Offset-  
10 Spannungen jedoch sehr ungenau und entziehen sich daher vielen möglichen Anwendungen.

Die Aufgabe der Erfindung besteht darin, einen Hall-Sensor bzw. ein Verfahren zum Bestimmen einer Offset-reduzierten  
15 Hall-Spannung vorzuschlagen, die eine weitere Reduzierung der Offset-Spannungen ermöglichen.

Diese Aufgabe wird durch ein Verfahren zum Bestimmen einer Offset-reduzierten Hall-Spannung und/oder einer Offset-  
20 Spannung mit den Merkmalen des Patentanspruchs 1 bzw. einen Offset-Sensor mit den Merkmalen des Patentanspruchs 8 gelöst.

Ausgegangen wird dabei von einem Verfahren zum Bestimmen einer Offset-reduzierten Hall-Spannung und/oder einer Offset-  
25 Spannung eines Hall-Sensors mit den Schritten:  
Anlegen eines Hall-Sensor-Stroms an einen ersten und an zweite Abgriffe des Hall-Sensors und Bestimmen einer ersten Hall-Spannung an zu den ersten und zweiten Abgriffen  
beabstandeten dritten und vierten Abgriffen, Anlegen eines  
30 demgegenüber veränderten zweiten Hall-Sensor-Stroms und Bestimmen einer zweiten Hall-Spannung und Ermitteln der Hall-Spannung und/oder des Hall-Spannungs-Offsets aus der ersten und der zweiten bestimmten Hall-Spannung.

35 Vorteilhafterweise wird der verbleibende Offset beseitigt durch das Anlegen des zweiten Hall-Stroms an räumlich zu den ersten und/oder zweiten Abgriffen versetzten Abgriffen.

Vorrichtungsgemäß wird bevorzugt ein Offset-kompensierter Hall-Sensor mit Abgriffen zum Abgreifen oder Anlegen von Spannungen und/oder Strömen und einer Steuereinrichtung zum

5 Anlegen eines ersten Hall-Sensor-Stroms über einen ersten zentralen Abgriff und zwei dazu beabstandete Abgriffe und zum Abgreifen einer ersten Hall-Spannung beiderseits des ersten Abgriffs über einen dritten und einen vierten Abgriff, die zwischen dem ersten Abgriff und den zweiten Abgriffen

10 angeordnet sind, in einer ersten Messanordnung. Die Offset-Kompensierung wird dadurch erzielt, dass die Steuereinrichtung eine Schalteinrichtung zum Anlegen eines zweiten Hall-Sensor-Stroms oder eines gleichen Hall-Sensor-Stroms an gegenüber dem ersten, zweiten und weiteren zweiten

15 Abgriff räumlich versetzten Abgriffen und zum Abgreifen einer zweiten Hall-Spannung an gegenüber den dritten und vierten Abgriffen räumlich versetzten Abgriffen in einer zweiten Messanordnung aufweist.

20 Durch das räumlich versetzte Abgreifen werden Teile des eigentlichen Hall-Elementes bzw. Hall-Sensors bei den beiden verschiedenen Messungen in verschiedenen Stromrichtungen durchlaufen. Dies ermöglicht eine Kompensation des Offsets bei der gemeinsamen Verarbeitung der beiden erhaltenen Hall-

25 Ströme. Je nach Rechenaufwand können dabei jeweils gleiche Hall-Ströme oder verschiedene Hall-Ströme für die beiden Messungen verwendet werden.

Vorteilhafte Ausgestaltungen sind Gegenstand abhängiger

30 Ansprüche.

Zweckmäßigerweise wird nicht nur die Position der Stromspeisungspunkte räumlich versetzt sondern auch die Position der Abgriffe zum Abgreifen der Hall-Spannung. Bei

35 der einfachsten Anordnung, die besonders bevorzugt wird, werden bei der ersten Messung die vorhandenen fünf Abgriffe, von denen die beiden Äußeren zusammen geschlossen sind, zum

Einspeisen bzw. Ausspeisen des Hall-Sensor-Stroms bzw. zum Abgreifen der Hall-Spannung mit Offset verwendet. Bei der zweiten Messung werden dann einfach die Anschlüsse für Stromein- und -ausspeisung einerseits und zum Abgreifen der Hall-Spannung andererseits vertauscht. Dadurch kann durch eine einfache Umschaltung der Anschlüsse, die mit einem mechanischen oder elektronischen Schalter durchgeführt werden kann, eine Stromflusssituation erzeugt werden, wie sie in einer für sich bekannten Brückenschaltung vorliegt. Besonders vorteilhaft kann dabei auch das nochmalige Versetzen in einer zweiten Richtung bzw. im Fall der Brückenschaltung einfach das zusätzliche Umpolen des Stroms und nochmalige Durchführen beider Messungen ausgenutzt werden, so dass letztendlich vier einzelne Hall-Spannungen mit Offset bestimmt werden, die zur Kompensation des Offsets bzw. der Offset-Spannung und Ausgabe einer Offset-freien-Spannung verwendet werden.

Durch Addition der ersten und zweiten Offset-behafteten Hall-Spannung und anschließendes Dividieren durch zwei wird die reduzierte, insbesondere kompensierte Hall-Spannung bestimmbar. Durch Subtraktion der beiden Hall-Spannungen kann hingegen der Hall-Spannungs-Offset ermittelt werden.

Um auch ein innerhalb der Hall-Sensor-Ebene unter einem Winkel zur linearen Anordnung der Abgriffe verlaufendes Magnetfeld mit einem Winkel  $\neq 90^\circ$  bezüglich der Winkelkomponente bestimmen zu können, wird vorteilhafterweise eine kreuzweise aufgebaute Anordnung von Abgriffen auf der Oberfläche des Hall-Sensors bereitgestellt. Vorteilhafterweise kann dabei ein zentraler erster Abgriff als gemeinsamer zentraler Abgriff für die beiden orthogonal zueinander verlaufenden Abgriffsanordnungen in der Oberflächenebene des Hall-Sensor-Elements verwendet werden. Natürlich können auch noch weitere, insbesondere unter anderen Winkeln in der Oberflächenebene angeordnete Abgriffe eingesetzt werden, um mit möglichst geringem Rechenaufwand

eine Winkelkomponente des Magnetfelds innerhalb der Ebene des Sensor-Elements zu bestimmen.

Für den Fall, dass eine räumliche Anordnung von Abgriffen, die dem zentralen Abgriff nahe liegen, nur in begrenzter Anzahl möglich ist, ist auch eine Interpolation durch die Durchführung entsprechend mehrerer Messungen mit verschiedenen Positionen von äußeren, mittleren und inneren Abgriffen möglich.

Ein Ausführungsbeispiel und Modifikationen davon werden nachfolgend anhand der Zeichnung näher erläutert. Es zeigen:

Fig. 1 eine perspektivische Ansicht eines eigentlichen Hall-Sensor-Elements mit einer Vielzahl von Abgriffen auf dessen Oberfläche sowie Leitungen, die von den Abgriffen zu einer Schaltungsanordnung zum Beschalten der einzelnen Abgriffe sowie zum Ermitteln der Offset-freien Hall-Spannung geführt werden;

Fig. 2A, 2B schematisch ein Ersatzschaltbild für eine lineare Anordnung von Abgriffen in einer der Abgriffanordnung auf der Hall-Sensor-Oberfläche vergleichbaren Darstellung und in Darstellung einer Brückenschaltung;

Fig. 2B - 2E vier Darstellungen zur Veranschaulichung des Stromflusses durch eine solche Brückenordnung bei verschiedenen Schaltstellungen;

Fig. 3A, 3B einen Längsschnitt durch einen Hall-Sensor mit dargestellten Abgriffen und den Spannungssituationen in den beiden verschiedenen Messanordnungen;

Fig. 4A, 4B in Draufsicht verschiedene Anordnungen für Abgriffe zur Bestimmung eines in der Hall-Sensor-Ebene schräg verlaufenden oder rotierenden Magnetfelds und

5

Fig. 5A, 5B eine weitere Ausführungsform mit einer weiteren Schicht auf der Unterseite des eigentlichen Hall-Sensors.

10 Fig. 1 stellt ein Ausführungsbeispiel für einen sogenannten vertikalen Hall-Sensor 1 dar. Vorzugsweise ist dieser integraler Bestandteil einer integrierten Schaltungsanordnung, welche neben einem eigentlichen Hall-Sensor-Element S auch eine Auswerteelektronik in Form einer  
15 Steuerschaltung C aufweist. Das eigentliche Hall-Sensor-Element S besteht aus einem flächigen Sensor-Plättchen, welches von einem Magnetfeld B durchströmt wird. Auf einer der flächigen Oberflächen des Hall-Sensor-Elements S ist eine Vielzahl von Abgriffen  $a_1 - a_5$ ,  $a_2^* - a_5^*$ ,  $a_2'$ ,  $a_3'$   
20 angeordnet. Über diese Abgriffe findet durch das Anlegen einer entsprechenden Spannung eine Ein- bzw. Ausspeisung eines Hall-Sensor-Stroms I sowie das Abgreifen einer Hall-Spannung  $U_{H1}$ ,  $U_{H2}$  statt. Bei der dargestellten, besonders bevorzugten Ausführungsform ist auf der zu den Abgriffen  $a_1$ ,  
25  $a_2$ , ... gegenüberliegenden Oberfläche des Hall-Sensor-Elements S ein Träger- oder Abschlussmaterial, z. B. eine leitende Schicht L aufgebracht.

Die Steuerschaltung C dient dazu, im Rahmen einer ersten  
30 Messanordnung den Hall-Sensor-Strom I in den ersten, zentralen Abgriff  $a_1$  einzuspeisen und über zwei zu den beiden Seiten des zentralen Abgriffs  $a_1$  beabstandete Abgriffe  $a_2$ ,  $a_5$ , welche als zweite Abgriffe dienen, auszuspeisen. Über jeden der beiden zweiten Abgriffe wird somit die Hälfte  $I/2$   
35 des eingespeisten Hall-Sensor-Stroms I aus dem Hall-Sensor-Element herausgeleitet. Die Hall-Spannung  $U_{H1}$  wird an einem dritten und einem vierten Abgriff  $a_3$ ,  $a_4$  abgegriffen, wobei

diese beiden Abgriffe sich beidseits des ersten, zentralen Abgriffs a1 auf der Strecke zu dem jeweils äußeren zweiten Abgriff a2, a5 befinden. Vorteilhafterweise sind die einzelnen Abgriffe a1 - a5 linear und äquidistant auf der Oberfläche des Hall-Sensor-Elements S angeordnet. Durch das Einspeisen des Hall-Sensor-Stroms I wird bei einem anliegenden Magnetfeld B dessen zum Stromverlauf bzw. der linearen Abgriffanordnung senkrechte Komponente in der Ebene des Hall-Sensor-Elements S durch das Induzieren einer entsprechenden Hall-Spannung und deren Abgreifen über den dritten und vierten Abgriff a3, a4 bestimmt.

Die Steuereinrichtung C sieht außerdem eine zweite Messanordnung vor, bei der die gleichen Abgriffe a1 - a5 zum Anlegen des Hall-Sensor-Stroms I und zum Abgreifen einer zweiten Hall-Spannung Uh2 verwendet werden. Jedoch werden dabei die einzelnen Abgriffe a1 - a5 anders als bei der ersten Messanordnung geschaltet. Die Stromein- und -ausspeisung findet über den vierten bzw. dritten Abgriff a4, a3 statt. Die zweite Hall-Spannung Uh2 wird an dem ersten und dem zweiten Abgriff a1, a2 abgegriffen. Zweckmäßigerweise sind, wie auch bei der Ausführung gemäß der ersten Messanordnung, die beiden zweiten Abgriffe a2, a5 mit einem gemeinsamen Anschluss an die Steuereinrichtung C angeschlossen bzw. miteinander kurzgeschlossen.

Die Steuereinrichtung C weist neben der Schalteinrichtung zum verschiedenartigen Beschalten des Hall-Sensor-Elements S und dessen Abgriffen a1 - a5 zum Bestimmen der verschiedenen ersten und zweiten Hall-Spannungen Uh1, Uh2 eine Logikeinrichtung auf, welche die beiden bestimmten Hall-Spannungen Uh1, Uh2 miteinander verarbeitet, um so eine Offset-kompensierte Hall-Spannung Uh und/oder eine Offset-Spannung Uh,offset zu bestimmen, um diese am Ausgang des Hall-Sensors 1 auszugeben.



Da die beiden Messanordnungen zu verschiedenen Zeitpunkten  $t_1$  bzw.  $t_2$  angesteuert werden, vorteilhafterweise mit einer hohen Schaltfrequenz in abwechselnder Reihenfolge, weist die Steuereinrichtung C auch einen Speicher M auf, in welchem  
5 jeweils zumindest eine der gemessenen Hall-Spannungen  $U_{h1}$ ,  $U_{h2}$  zeitweilig abgespeichert wird. Natürlich kann der Speicher M auch zum Abspeichern von weiteren Parametern und von für die Durchführung des Ablaufs erforderlichen Algorithmen und dergleichen verwendet werden.

10

Bei besonders bevorzugten Ausführungsformen sind zusätzlich zu der beschriebenen ersten linear angeordneten Messgruppe aus Abgriffen  $a_1 - a_5$  weitere Abgriffe  $a_2^* - a_5^*$ ,  $a_2'$ ,  $a_3'$  auf der Oberfläche des Hall-Sensor-Elements S zum Ausbilden  
15 weiterer Messgruppen angeordnet. Insbesondere wird eine zweite, orthogonal zur ersten Messgruppe ausgerichtete Messgruppe aus Abgriffen  $a_1$ ,  $a_2^* - a_5^*$  bereitgestellt. Mit Hilfe der beiden zueinander orthogonal auf der Oberfläche des Hall-Sensor-Elements S angeordneten Messgruppen ist es mit  
20 entsprechender Beschaltung möglich, Magnetfelder B auch bezüglich der räumlichen Ausrichtung innerhalb der Ebene des Hall-Sensor-Elements S zu bestimmen.

Zusätzlich oder alternativ zu der zweiten Messgruppe, die  
25 orthogonal zu der ersten Messgruppe angeordnet ist, können weitere Abgriffe  $a_2'$ ,  $a_3'$  zur Ausbildung weiterer Messgruppen unter einem Winkel  $\alpha \neq 90^\circ$  auf der Oberfläche des Hall-Sensor-Elements S angeordnet werden. Zweckmäßigerweise werden die einzelnen Abgriffe auf konzentrischen Bahnen  $d_1$ ,  $d_2$  um  
30 den ersten, zentralen Abgriff  $a_1$  herum angeordnet.

Die Beschaltung und der Stromverlauf des Hall-Sensor-Elements S bei den beiden Messanordnungen ist anschaulich anhand der Fig. 2A - 2D dargestellt. Wie dies aus dem Ersatzschaubild  
35 der Fig. 2A ersichtlich ist, sind Abgriffe  $a_1$ ,  $a_3$ ,  $a_4$  und  $a_2$  auf der Oberfläche des Hall-Sensor-Elements S angeordnet, um den Hall-Sensor-Strom I ein- und auszuleiten bzw. die Hall-

Spannung abzugreifen. Das Material des Hall-Sensor-Elements zwischen den einzelnen Abgriffen a1 - a4 bildet für den hindurchgeleiteten Hall-Sensor-Strom I einen elektrischen Widerstand, der in dem Ersatzschaubild durch

5 Widerstandselemente R1, R2, R3, R4 veranschaulicht ist. Durch den Zusammenschluss der beiden zweiten, außenseitigen Abgriffe a2, a5 wird eine Art Brückenschaltung gebildet, wie dies aus Fig. 2B anschaulich ersichtlich ist.

10 Bei der Brückenschaltung werden mit Hilfe der Steuereinrichtung C gemäß der ersten Messanordnung zu dem ersten Zeitpunkt t1 der Hall-Sensor-Strom I an dem ersten und zweiten Abgriff a1, a2 ein- bzw. ausgespeist und die erste Hall-Spannung Uh1 an dem dritten und dem vierten Abgriff a3,  
15 a4 abgegriffen. Je nach Stromflussrichtung ergibt sich für den Stromfluss in der Brückenschaltung die in den Fig. 2B bzw. 2D dargestellte Stromflusssituation. Bei der Beschaltung gemäß der zweiten Messanordnung zu dem zweiten Zeitpunkt t2 speist die Steuereinrichtung C den Hall-Sensor-Strom I über  
20 den dritten und den vierten Abgriff a3, a4 ein bzw. aus und greift die zweite Hall-Spannung Uh2 über den ersten und den zweiten Abgriff a1, a2 ab. Je nach Stromflussrichtung ergeben sich die beiden in den Fig. 2C, 2E dargestellten Stromflüsse innerhalb der Brückenordnung bzw. entsprechend innerhalb  
25 von dem Hall-Sensor-Element S.

Die derart bestimmten verschiedenen Hall-Spannungen Uh1 und Uh2 aus den beiden Messungen zu dem ersten und dem zweiten Zeitpunkt t1, t2 werden in der Steuereinrichtung C  
30 aufaddiert, wodurch sich eine doppelte Offset-kompensierte Hall-Spannung ergibt, deren Wert optional durch zwei dividiert wird. Durch Subtraktion der beiden derart bestimmten Offset-behafteten Hall-Spannungen Uh1, Uh2 voneinander wird die Offset-Spannung Uh,offset bestimmt.

35

Prinzipiell reicht eine Beschaltung zu einem ersten Zeitpunkt t1 mit der ersten Messanordnung und zu einem zweiten

Zeitpunkt  $t_2$  mit der zweiten Messanordnung zur Bestimmung einer Offset-kompensierten Hall-Spannung  $U_h$  aus. Wie aus den Stromflussdarstellungen der Fig. 2B - 2C ersichtlich ist, werden dabei jedoch einzelne der Widerstandsbereiche nur in

5 jeweils einer Stromrichtung vom Hall-Sensor-Strom durchlaufen. Daher ist eine Wiederholung der Messung in der ersten und in der zweiten Messanordnung zu weiteren Zeitpunkten  $t_3$ ,  $t_4$  zur Bestimmung noch weiterer Offset-behafteter Hall-Spannungen  $U_{h3}$ ,  $U_{h4}$  mit umgekehrter

10 Stromflussrichtung vorteilhaft. Letztendlich werden dann vier Offset-behaftete Hall-Spannungswerte  $U_{h1}$  -  $U_{h4}$  zur Ermittlung einer Offset-freien Hall-Spannung  $U_h$  aufaddiert und durch vier dividiert.

15 Fig. 2B stellt dabei den Stromfluss des Hall-Sensor-Stroms  $I$  von dem ersten Abgriff  $a_1$  zum zweiten bzw. zu den zweiten Abgriffen  $a_2$  dar. Alle Widerstandselemente  $R_1$  -  $R_4$  werden in der Darstellung in der gleichen Richtung von oben nach unten durchströmt. Durch die Verwendung der zweiten Messanordnung

20 zu dem zweiten Zeitpunkt  $t_2$  (Fig. 2C) fließt der Hall-Sensor-Strom ausgehend von dem dritten Abgriff  $a_3$  zu dem vierten Abgriff  $a_4$ , wobei die Widerstandselemente  $R_1$  und  $R_3$  wiederum von oben nach unten, d. h. in gleicher Richtung wie zum ersten Zeitpunkt  $t_1$  durchströmt werden, während die übrigen

25 Widerstandselemente  $R_2$ ,  $R_4$  in entgegengesetzter Richtung durchströmt werden. Wie dies aus Fig. 2D ersichtlich ist, wird zu dem dritten Zeitpunkt  $t_3$  die erste Messanordnung mit jedoch umgekehrter Strömungsrichtung des Hall-Sensor-Stroms  $I$  verwendet. Entsprechend werden alle Widerstandselemente  $R_1$  -

30  $R_4$  im Vergleich zum ersten Zeitpunkt  $t_1$  in umgekehrter Richtung vom Hall-Sensor-Strom durchströmt. Fig. 2E stellt eine Messung zum vierten Zeitpunkt  $t_4$  mit der zweiten Messanordnung dar, wobei der Stromfluss entsprechend in umgekehrter Richtung verläuft. Im Vergleich zur Messung zum

35 zweiten Zeitpunkt  $t_2$  mit der zweiten Messanordnung werden die einzelnen Widerstandselemente nun in umgekehrter Richtung vom Hall-Sensor-Strom  $I$  durchströmt. Durch die Bestimmung der

vier derart Offset-behafteten Hall-Spannungen  $U_{h1}$  -  $U_{h4}$  gehen somit in die Addition Messergebnisse ein, die einen Stromfluss des Hall-Sensor-Stroms  $I/2$  durch jedes der Widerstandselemente  $R1$  -  $R4$  berücksichtigen, und zwar jeweils  
5 zwei Mal in jeweils zwei Richtungen.

Wie dies aus der vorstehenden Beschreibung ersichtlich ist, besteht ein Grundgedanke darin, eine vertikale Brückenstruktur (Fig. 2A) zu bilden, deren Offset-Fehler  
10 durch eine Chopper-Technik eliminiert wird. Im Gegensatz zur für sich bekannten Chopper-Technik, bei welcher ein Hall-Sensor-Strom  $I$  durch einen Abgriff  $a1$  ein- und durch einen anderen Abgriff  $a2$  ausgeleitet wird, um in einem nachfolgenden Schritt die Stromflussrichtung umzupolen, wird  
15 bei den vorliegenden Ausführungsbeispielen die Ein- und Ausleitung des Hall-Sensor-Stroms  $I$  durch eine räumliche Versetzung zu anderen Abgriffen  $a3$ ,  $a4$  durchgeführt. Im Wesentlichen wird dabei zumindest einer der beiden Abgriffe zum Ein- oder Ausleiten des Hall-Sensor-Stroms  $I$  auf eine  
20 Position gesetzt, welche bei der zuvor verwendeten Messanordnung nicht für den Stromfluss des Hall-Sensor-Stroms  $I$  verwendet wurde. Vorzugsweise wird die Einspeisung und die Ausspeisung des Hall-Sensor-Stroms  $I$  jedoch über die in einem ersten Zeitpunkt  $t1$  zum Abgreifen der Hall-Spannung  $U_{h1}$   
25 verwendeten Abgriffe  $a3$ ,  $a4$  durchgeführt, während die Hall-Spannung  $U_{h2}$  zu dem zweiten Zeitpunkt  $t2$  über die Abgriffe  $a1$ ,  $a2$  gemessen wird, welche zum ersten Messzeitpunkt  $t1$  zum Ein- und Ausspeisen des Hall-Sensor-Stroms  $I$  verwendet wurden. Gemäß der Ausführungsform mit vier verschiedenen  
30 Messbedingungen werden zwei Messungen mit der ersten Messanordnung und zwei Messungen mit der zweiten Messanordnung bei jeweils positiver und negativer Stromflussrichtung des Hall-Sensor-Stroms  $I$  durchgeführt.

35 Anhand der Fig. 3A und 3B sind die Stromfluss- und Polarisationsbedingungen in der Schnittdarstellung durch das Hall-Sensor-Element  $S$  für die erste und die zweite

Messanordnung dargestellt. Das Hall-Sensor-Element S ist vorzugsweise ein Halbleiterkristall, z. B. n-dotiertes Silizium, in welches der Hall-Sensor-Strom I über den ersten Abgriff a1 eingespeist wird. In der Darstellung links bzw. 5 rechts von dem Einspeisungspunkt wird der eingeleitete Hall-Sensor-Strom I jeweils hälftig wieder aufgefangen und über einen zweiten und einen weiteren zweiten bzw. fünften Abgriff a2, a5 mit einem Abstand x1 bzw. x2 vom ersten Abgriff a1 wieder abgeleitet. Der Anteil des Magnetfelds B, welcher 10 senkrecht zum Stromfluss durch die Chipebene bzw. Ebene des Hall-Sensor-Elements S verläuft, induziert in Zusammenarbeit mit dem Hall-Sensor-Strom I/2 eine Hall-Spannung U<sub>H1</sub>, die sowohl senkrecht zum Magnetfeld B als auch senkrecht zum Stromfluss I/2 anliegt. Im Fall der bevorzugten vertikalen 15 Sensoren a1 - a5 verläuft das Hall-Feld in vertikaler Richtung zur Oberfläche des Hall-Sensor-Elements S. Dadurch entsteht im Oberflächenbereich zwischen dem ersten Abgriff a1 und dem in der Darstellung linksseitigen zweiten Abgriff a2 ein positives Hall-Potential, während auf der in der 20 Darstellung rechten Seite zwischen dem ersten Abgriff a1 und dem weiteren zweiten bzw. fünften Abgriff a5 entsprechend den verschiedenen Stromflussrichtungen ein negatives Hall-Potential entsteht. Liegen beide Messpunkte für die Hall-Spannung U<sub>H1</sub>, d. h. der dritte und der vierte Abgriff a3, a4 25 exakt auf gleichem Potential, nämlich dann, wenn das Magnetfeld B oder der Stromfluss I gleich null ist, dann ist die Hall-Spannung zwischen den Messpunkten a3, a4 ebenfalls null. Sobald ein Magnetfeld B senkrecht zur Stromrichtung I/2 in der Ebene des Hall-Sensor-Elements S auftritt, wird die 30 messbare Hall-Spannung U<sub>H1</sub> ungleich null. Diese Spannung ist die durch das Magnetfeld B in Zusammenarbeit mit dem Stromfluss I/2 erzeugte Hall-Spannung U<sub>H1</sub>.

Die Materialbereiche des Hall-Sensor-Elements S zwischen den 35 einzelnen Abgriffen a2 - a3, a3 - a1, a1 - a4, a4 - a5/a2 stellen für den Hall-Sensor-Strom I zu durchfließende Widerstandsbereiche dar, wobei diese den in den

Ersatzschaltbildern der Fig. 2 dargestellten Widerstandselementen R1 - R4 entsprechen. Diese Brücke aus Widerstandselementen bzw. Widerstandsbereichen R1 - R4 weist erhebliche Offset-Fehler auf, da die Widerstandswerte R1 - R4 üblicherweise nicht gleich groß sind. Ursachen für solche Ungleichheiten sind Justierfehler, unterschiedliche Kontaktwiderstände, mechanischer Stress durch den Einbau des Hall-Sensor-Elements S in einen Rahmen und dergleichen sowie Geometriefehler.

Bei den vorliegenden Ausführungsbeispielen wird die Tatsache ausgenutzt, dass eine Brücke die Eigenschaft hat, dass der Betrag der Offset-Fehler bei konstanten linearen Widerständen gleich ist, und zwar unabhängig davon, ob der Hall-Sensor-Strom I zwischen dem ersten und den zweiten Abgriffen a1, a2 oder zwischen dem dritten und dem vierten Abgriff a3, a4 fließt. Angenommen, an den ersten Abgriff a1 wird eine positive Spannung angelegt und ein Strom eingespeist, wobei der Widerstandswert R2 zwischen dem ersten und dritten Abgriff a1, a3 kleiner als der Widerstandswert R3 zwischen erstem und vierten Abgriff a1, a4 sein soll, dann entsteht an den Messpunkten für die Hall-Spannung  $U_{H1}$ , d. h. über dem dritten und vierten Abgriff a3, a4 ein positiver Offset und eine positive Hall-Spannung  $U(a3, a4) = U_{H1} = U_{Hall} + U_{H,offset}$ .

Fließt nun der Hall-Sensor-Strom I vom vierten Abgriff a4 zum dritten Abgriff a3, wie dies in Fig. 3B dargestellt ist, dann entsteht an dem ersten und den zusammengeschlossenen zweiten Abgriffen a1, a2, a5 eine negative Offset-Spannung, dies aber bei einer positiven Hall-Spannung, also  $U(a1, a2) = U_{H2} = U_{Hall} - U_{H,offset}$ .

Werden beide Messungen in zeitlicher Abfolge  $t_1$ ,  $t_2$  durchgeführt und die gemessenen Hall-Spannungen  $U_{H1}$ ,  $U_{H2}$  anschließend addiert, so ergibt dies die doppelte tatsächliche und Offset-freie Hall-Spannung  $2 \cdot U_{Hall} = U_{H1} +$

Uh2. Dadurch wird der Brücken-Offset eliminiert. Durch eine Subtraktion der gemessenen und Offset-behafteten Hall-Spannungen Uh1, Uh2 wird die doppelte Offset-Spannung  $2 \cdot U_{h, \text{offset}} = U_{h1} - U_{h2}$  bestimmt. Bei dieser Vorgehensweise wird die Polarität der Hall-Spannung durch Umschalten der Brücke zwischen der ersten und der zweiten Messanordnung nicht verändert, wohl aber der Offset. Die Hall-Spannungen Uh1, Uh2 beider Messungen können auch unterschiedlich sein, solange nur der Offset kompensiert werden soll.

Die Bedingungen zur Kompensation des Offsets lassen sich einfach herleiten. Unter der Annahme, dass an den ersten und die zweiten Abgriffe a1, a2 eine Spannung Ua12 angelegt wird, fließt ein Strom  $I_{a12} = U_{a12} / (R_2 + R_1)$  und ein Strom  $I_{a15} = U_{a12} / (R_3 + R_4)$ . Unter der Voraussetzung, dass alle Widerstände R1 - R4 gleich sind, gilt  $I_{a1} = I_{a12} + I_{a15}$  und  $I_{a12} = I_{a15}$ , so dass für die Brückenspannung Uh1 zwischen dem dritten und dem vierten Abgriff a3, a4 kein Offset vorliegt und diese gleich der tatsächlichen Hall-Spannung Uh ist. Die Hall-Spannung Uh ist dabei positiv am dritten Abgriff a3 gegenüber dem vierten Abgriff a4. Falls ein ungleicher Widerstandswert vorliegt, beispielsweise der erste Widerstandsabschnitt einen kleineren Widerstandswert als der zweite Widerstandsabschnitt aufweist, so ist das Potential am dritten Abgriff a3 niedriger als am vierten Abgriff a4. Es entsteht ein Brückenoffset über den dritten und vierten Abgriff a3, a4 von  $U_{\text{offset1}} = I_{a12} / (R_1 - R_2)$ . Dadurch ergibt sich eine Offset-behaftete Spannung  $U_{h1} = U_h + U_{\text{offset1}}$ .

Beim Anlegen einer Spannung Ua34 an den dritten und den vierten Abgriff a3, a4, um zwischen diesen den Strom  $I = I_{45} = I_{42}$  fließen zu lassen, bestimmt sich der Strom zu  $I_{42} = U_{34} / (R_4 + R_1) = U_{34} / (R_3 + R_2)$  mit  $I_4 = I_{45} + I_{43}$  und  $I_3 = I_{23} + I_{43}$ . Dabei geben die beiden Zahlen hinter dem Buchstaben I jeweils die Nummern der Abgriffe an, zwischen denen der Stromfluss zu verzeichnen ist. Entsprechendes gilt für die Zahlen hinter dem Großbuchstaben U. An dem dritten und

vierten Abgriff  $a_3$ ,  $a_4$  entsteht bei gleichbleibendem Magnetfeld  $B$  eine positive Hall-Spannung  $U_{12} = U_{h2}$ . Ist nun der Widerstandswert des ersten Widerstandsabschnitts  $R_1$  wie vorstehend kleiner als der Wert des zweiten

5 Widerstandsabschnitts  $R_2$ , so ist das Potential am zweiten Abgriff  $a_2$  niedriger als am ersten Abgriff  $a_1$ . Zwischen diesen Abgriffen entsteht ein Brückenoffset von  $U_{\text{offset2}} = I_{a43}/(R_2 - R_1)$  und damit eine Spannung  $U_{h2} = U_{\text{offset2}} + U_h$ .

10 Werden nun beide bestimmten und Offset-behafteten Spannungswerte  $U_{h1}$ ,  $U_{h2}$  addiert, so entsteht, wenn beide Ströme  $I_{a43}$  und  $I_{a12}$  gleich groß sind, eine Hall-Spannung  $U_h = U_{a15} + U_{a34} = 2 \cdot U_h + U_{\text{offset1}} - U_{\text{offset2}} = 2 \cdot U_h$ . Um dies zu erzielen, ist eine möglichst genaue Stromeinspeisung und  
15 Spannungseinspeisung in die Brücke vorzunehmen.

Durch eine Berechnung einer Widerstandsbrücke ergibt sich, dass der Offset gleich ist, solange in beiden Messungen die Widerstands- und Stromverhältnisse sich nicht ändern.

20 Beeinflusst werden kann die Kompensation, wenn die Messimpedanz an der Brücke nicht beachtet wird. Dabei gilt die Regel, dass bei Stromeinspeisung die Messimpedanz hoch und bei Spannungseinspeisung niedrig sein sollte.

25 Fig. 4A stellt eine kreuzweise Anordnung von Abgriffen auf der Oberfläche des Hall-Sensor-Elements  $S$  dar. Durch diese Anordnung werden zwei linear um einen zentralen Abgriff  $a_1$  gebildete Messgruppen aus einer ersten linearen Abgriffanordnung  $a_1 - a_5$  und einer dazu orthogonal unter dem  
30 Winkel  $\alpha = 90^\circ$  angeordneten zweiten Messgruppe mit den linear angeordneten Abgriffen  $a_2^* - a_5^*$ ,  $a_1$  ausgebildet. Damit können Magnetfeldvektoren  $B$  in der Ebene des Hall-Sensor-Elements bestimmt werden, welche nicht orthogonal zu einer der beiden Messgruppen verlaufen. Insbesondere ist eine  
35 solche Anordnung auch für Drehwinkelmessungen geeignet. Mit einer derartigen vertikalen Hall-Abgriff-Struktur können Magnetfeldvektoren des Magnetfelds  $B$  in der Ebene des Hall-



Sensor-Elements S bzw. der Chipebene ausgemessen werden, indem ein polar aufgebautes Array durch einen Scan-Vorgang die maximale Hall-Spannung ermittelt. Insbesondere können mit Hilfe von Kontakten senkrecht zum Stromfluss an der

- 5 Chipoberfläche auch Messungen eines Magnetflusses senkrecht zur Oberfläche des Hall-Sensor-Elements S ermittelt werden, um somit mit einem einzigen Bauelement drei Hauptvektoren eines Magnetflusses festzustellen.

- 10 Mit Blick auf eine Reduzierung eines Rechenaufwandes in der Steuereinrichtung C des Sensors 1 oder einer externen Steuereinrichtung, welcher die Hall-Spannungen  $U_{h1}$ ,  $U_{h2}$ ,  $U_h$  zugeführt werden, kann auch eine Vielzahl weiterer Abgriffe  $a_{3'}$ ,  $a_{2'}$ ,  $a_{2''}$ ,  $a_{2'''}$  auf der Oberfläche des Hall-Sensor-
- 15 Elements S angeordnet werden. Diese weiteren Abgriffe werden vorteilhafterweise auf konzentrischen Bahnen  $d_1$ ,  $d_2$  um den zentralen ersten Abgriff  $a_1$  herum angeordnet. Wie dies aus der Darstellung ersichtlich ist, ist es dabei auch möglich, auf der vom zentralen ersten Abgriff  $a_1$  entfernten Bahn  $d_1$
- 20 eine größere Anzahl von zweiten Abgriffen  $a_{2'}$ ,  $a_{2''}$ ,  $a_{2'''}$  anzuordnen als auf der zum zentralen ersten Abgriff  $a_1$  näher liegenden Bahn  $d_2$ . Eine solche Anordnung ist beispielsweise dann vorteilhaft, wenn aus räumlichen Gründen eine Platzierung von einer gleich großen Anzahl von
- 25 Kontaktpunkten auf der innenliegenden zweiten Bahn  $d_2$  nicht möglich oder messtechnisch oder mit Blick auf Störeinflüsse durch die Größe der erforderlichen Kontaktpunkte nicht sinnvoll ist. In diesem Fall kann dann vorteilhafterweise bei der Bestimmung eines unter einem Ausrichtungswinkel  $\alpha_1$
- 30 fehlenden Abgriffs  $a_{3''}$  eine Interpolation der Werte mehrerer Messungen vorgenommen werden, die mit den einzelnen Abgriffen  $a_{2'}$ ,  $a_{2''}$ ,  $a_{2'''}$ ,  $a_{2'}$  auf der äußeren Bahn  $d_1$  und den vorhandenen Abgriffen  $a_{3'}$ ,  $a_{3'}$  auf der innenliegenden Bahn  $d_2$  durchgeführt wurden.

35

Insbesondere soweit mehrere Messgruppen auf der Oberfläche angeordnet sind, ist es möglich, Hall-Spannungen zur

Bestimmung eines Magnetfelds B einschließlich dessen Winkelverlauf durch das Hall-Sensor-Element S mit verschiedenen einzelnen Messungen für jede einzelne Messgruppe aber auch mit einer gemeinsamen Messung für mehrere Messgruppen zugleich durchzuführen. In letzterem Fall wird beispielsweise durch den zentralen Abgriff a1 ein Hall-Sensor-Strom eingespeist und durch mehrere oder alle der außenliegenden zweiten Abgriffe a2, a2\*, a5, a5\* abgeleitet. Entsprechend werden auch Hall-Spannungen in mehreren Richtungen zugleich abgegriffen.

Soweit Berechnungen durchgeführt werden, können diese sowohl durch logische Verknüpfungseinrichtungen als Bestandteil einer integralen Halbleiteranordnung in der Steuereinrichtung C als auch durch eine Recheneinrichtung innerhalb der Steuereinrichtung C oder in einer externen Recheneinrichtung durchgeführt werden.

Hervorzuheben ist die Verwendung eines vertikalen Hall-Sensors 1, bei welchem die vertikal entstehende Hall-Spannung gemessen wird, die durch einen Stromfluss des Hall-Sensor-Stroms I in einem Halbleiterkristall S und einem Magnetfluss B in der Ebene der Kristalloberfläche induziert wird, wobei durch das Versetzen, insbesondere Vertauschen der Messpunkte der Stromeinspeispunkte und der Spannungsabgriffpunkte zwei unabhängige Messungen durchgeführt werden. Durch Addition oder Subtraktion der beiden Messergebnisse werden dann entsprechend die Offset-Spannung oder die Hall-Spannung eliminiert.

Vorteilhafterweise ist eine solche Anordnung durch eine Brücke beschreibbar, welche rotationssymmetrisch aufgebaut ist, d. h., die Brücke besteht aus gleich großen Widerstandsbereichen. In einer solchen Anordnung wird die vertikale Hall-Spannung vorteilhafterweise stromlos gemessen. Mit einer kreuzweise angeordneten Struktur können auch zwei orthogonale Magnetfeldvektoren ermittelt werden, die eine

Bestimmung eines Drehwinkels des Magnetfelds ermöglichen. Gemäß besonders bevorzugter Ausführungsform werden die Stromrichtungen der Anordnung inkremental um kleine Winkel  $\alpha_1$ ,  $\alpha_2$ ,  $\alpha_3$  gedreht, um die Richtung des Magnetfeldvektors B in der Ebene des Hall-Sensor-Elements S durch einfache Intensitätsvergleiche zu bestimmen. Zusätzlich kann an senkrecht zu einem Stromfluss an der Oberfläche angebrachten Messpunkten das Hall-Potential abgegriffen werden, um auch einen Magnetfluss senkrecht zur Chipoberfläche zu erfassen.

Die zeitlichen Abstände der einzelnen Messungen sollten so gewählt werden, dass innerhalb eines Messzyklus keine zu große Variation des Magnetfelds B zu erwarten ist.

Die Fig. 5A und 5B zeigen im Wesentlichen die Elemente der Fig. 3A und 3B, weshalb zur Vereinfachung lediglich Unterschiede beschrieben werden. Das dargestellte Hall-Sensor-Element S sitzt auf einem Träger L, welcher aus einem vorzugsweise niederohmigen Material besteht. Die

Widerstandsbereiche R1 - R4 werden dabei von einem Stromfluss mit zwei Komponenten, einer vertikalen und einer lateralen Stromkomponente durchströmt. Dabei sind entsprechend in den beiden Chopper-Phasen nicht mehr die gleichen

Widerstandsbereiche in der Brückenschaltung Strom durchflossen. Dadurch werden bei einer derartigen Konfiguration ggfs. schlechtere Offset-Kompensationen erreicht, ein Mindestmaß an Offset-Kompensation wird jedoch noch erzielt. Je leitfähiger die Trägerschicht L ist, desto stärker wird die Verschlechterung, so dass ein rückseitiger Kurzschluss durch das Aufbringen eines hochleitfähigen Materials bei den bevorzugten Ausführungsformen vermieden wird. Für den Fall einer erforderlichen derartigen Trägerschicht L wird entsprechend ein hochohmiges Material bevorzugt, welches beispielsweise aus einem Oxid oder einem in Sperrrichtung betriebenen PN-Übergang besteht.

## Patentansprüche

1. Verfahren zum Bestimmen einer Offset-reduzierten Hall-Spannung ( $U_h$ ) und/oder einer Offset-Spannung ( $U_{h,offset}$ )

5 eines Hall-Sensors (1) mit den Schritten:

- Anlegen eines Hall-Sensor-Stroms ( $I$ ) an einen ersten und an zweiten Abgriffe ( $a_1, a_2, a_3$ ) des Hall-Sensors (1) und Bestimmen einer ersten Hall-Spannung ( $U_{h1}$ ) an zu den ersten und zweiten Abgriffen ( $a_1, a_2, a_5$ ) beabstandeten dritten und

10 vierten Abgriffen ( $a_3, a_4$ ),

- Anlegen eines demgegenüber veränderten zweiten Hall-Sensor-Stroms und Bestimmen einer zweiten Hall-Spannung ( $U_{h2}$ ) und

- Ermitteln der Hall-Spannung ( $U_h$ ) und/oder des Hall-Spannungs-Offsets ( $U_{h,offset}$ ) aus der ersten und der zweiten

15 bestimmten Hall-Spannung ( $U_{h1}, U_{h2}$ ),

dadurch **g e k e n n z e i c h n e t** , dass

- das Anlegen des zweiten Hall-Sensor-Stroms  $I$  an räumlich zu den ersten und/oder zweiten Abgriffen versetzten Abgriffen ( $a_3, a_4$ ) durchgeführt wird.

20

2. Verfahren nach Anspruch 1, bei dem die zweite Hall-Spannung ( $U_{h2}$ ) an räumlich gegenüber den Abgriffen ( $a_3, a_4$ ) für die Bestimmung der ersten Hall-Spannung ( $U_{h1}$ ) versetzten Abgriffen ( $a_1, a_2$ ) durchgeführt wird.

25

3. Verfahren nach Anspruch 1 oder 2, bei dem zum Bestimmen der zweiten Hall-Spannung ( $U_{h2}$ ) diese an den Abgriffen ( $a_1, a_2$ ) zum Anlegen des ersten Hall-Stroms ( $I$ ) abgegriffen wird und der zweite Hall-Sensor-Strom ( $I$ ) an den Abgriffen zum

30 Abgreifen der ersten Hall-Spannung ( $U_{h1}$ ) angelegt wird.

4. Verfahren nach einem der Ansprüche 1 - 3, bei dem die kompensierte Hall-Spannung ( $U_h$ ) durch Addition der ersten und der zweiten Hall-Spannung ( $U_{h1}, U_{h2}$ ) ermittelt wird.

35

5. Verfahren nach einem der vorstehenden Ansprüche, bei dem der Hall-Spannungs-Offset ( $U_{h,offset}$ ) durch Subtraktion der

ersten und der zweiten Hall-Spannung ( $U_{h1}$ ,  $U_{h2}$ ) ermittelt wird.

5 6. Verfahren nach einem der vorstehenden Ansprüche, bei dem zum Bestimmen einer Winkelkomponente des Magnetfelds ( $B$ ) eine reduzierte Hall-Spannung ( $U_h$ ) mit einer ersten linearen Anordnung von ersten bis fünften Abgriffen ( $a_1 - a_5$ ) bestimmt wird und mit einer zweiten linearen Anordnung von Abgriffen ( $a_1$ ,  $a_2^* - a_5^*$ ) in nicht linearer und unter einem Winkel zur  
10 ersten Anordnung angeordneten Anordnung eine weitere reduzierte Hall-Spannung bestimmt wird.

15 7. Verfahren nach einem der vorstehenden Ansprüche, bei dem bei Verwendung von räumlich nicht linear angeordneten Abgriffen eine Interpolation von Zwischenergebnissen durchgeführt wird.

20 8. Offset-reduzierter Hall-Sensor (1) mit  
- Abgriffen ( $a_1 - a_5$ ) zum Abgreifen oder Anlegen von Spannungen und/oder Strömen und  
- einer Steuereinrichtung (C) zum Anlegen eines ersten Hall-Sensor-Stroms ( $I$ ) über einen ersten, insbesondere zentralen Abgriff ( $a_1$ ) und zwei dazu in im Wesentlichen beabstandete zweite Abgriffe ( $a_2$ ,  $a_5$ ) und zum Bestimmen einer ersten Hall-Spannung ( $U_{h1}$ ) beiderseits des ersten Abgriffs ( $a_1$ ) zwischen  
25 einem dritten und einem vierten Abgriff ( $a_1$ ,  $a_4$ ), die zwischen dem ersten Abgriff ( $a_1$ ) und den zweiten Abgriffen ( $a_2$ ,  $a_5$ ) angeordnet sind, in einer ersten Messanordnung ( $t_1$ ), dadurch **g e k e n n z e i c h n e t**, dass  
30 - die Steuereinrichtung (C) eine Schalteinrichtung (C) zum Anlegen eines zweiten Hall-Sensor-Stroms oder des Hall-Sensor-Stroms ( $I$ ) an gegenüber dem ersten, zweiten und weiteren zweiten Abgriff ( $a_1$ ,  $a_2$ ,  $a_5$ ) räumlich versetzten Abgriffen ( $a_3$ ,  $a_4$ ) und zum Abgreifen einer zweiten Hall-Spannung ( $U_{h2}$ ) an gegenüber den dritten und vierten Abgriffen  
35 ( $a_3$ ,  $a_4$ ) räumlich versetzten Abgriffen ( $a_1$ ,  $a_2$ ) in einer zweiten Messanordnung ( $t_2$ ) aufweist.

9. Hall-Sensor nach Anspruch 8, bei dem die Steuereinrichtung (C) eine Schalteinrichtung (C) zum Anlegen eines zweiten Hall-Sensor-Stroms (I) an den dritten und vierten Abgriff (a3, a4) und zum Abgreifen einer zweiten Hall-Spannung (Uh2) zwischen dem ersten und dem zweiten bzw. weiteren zweiten Abgriff (a1, a2, a5) in einer zweiten Messanordnung (t2) aufweist.

10. Hall-Sensor nach Anspruch 8 oder 9, bei dem der zweite und der weitere zweite Abgriff (a2, a5) an einem gemeinsamen Anschluss zum Anlegen des Hall-Sensor-Stroms (I) oder zum Abgreifen der Hall-Spannung (Uh2) angeschlossen sind.

11. Hall-Sensor nach einem der Ansprüche 8 - 10  
- mit einer Speichereinrichtung (M) zum Speichern der ersten und/oder der zweiten Hall-Spannung (Uh1; Uh2) und  
- mit einer Auswerteeinrichtung (C) zum Bestimmen einer Offset-kompensierten Hall-Spannung (Uh) aus zu den Bedingungen der verschiedenen Messanordnungen (t1, t2) abgegriffenen Hall-Spannungen (Uh1, Uh2).

12. Hall-Sensor nach einem der Ansprüche 8 - 11, bei dem die Abgriffe (a1 - a5) in einer durch die Flussrichtung des Hall-Sensor-Stroms (I) und eines zu detektierenden Magnetfelds (B) aufgespannten Ebene oder einer dazu parallelen Ebene in Art eines Vertikal-Hall-Sensors angeordnet sind.

13. Hall-Sensor nach Anspruch 12, bei dem  
- eine erste Messgruppe mit zueinander linear angeordneten ersten bis vierten Abgriffen (a1 - a5) eine erste Messanordnung und eine zweite Messanordnung ausbildet und  
- eine zweite Messgruppe eine erste und eine zweite Messanordnung erster bis vierter Abgriffe (a1, a3\* - a5\*), die zueinander linear und zu der ersten Messgruppe (a1 - a5) in der Ebene um einen Winkel ( $\alpha$ ) verschwenkt angeordnet sind, ausbildet.

14. Hall-Sensor nach Anspruch 12 oder 13, bei dem  
- von dem ersten Abgriff (a1) beabstandet eine Vielzahl  
zweiter Abgriffe (a2, a2\*, a2', a5, a5\*, a5') auf einer  
kreisförmigen ersten Bahn (d1) verteilt angeordnet sind und

5 - von dem ersten Abgriff (a1) beabstandet eine Vielzahl  
dritter Abgriffe (a3, a3\*) und vierter Abgriffe (a4, a4\*) auf  
einer zweiten kreisförmigen Bahn (d2) angeordnet sind, wobei  
die erste Bahn (d1) von dem ersten Abgriff (a1) weiter  
entfernt ist als die zweite Bahn (d2).

10

15. Hall-Sensor nach Anspruch 14, bei dem  
- die Anzahl der Abgriffe (a2, a2\*, a2', a5, a5\*, a5') auf  
der ersten Bahn (d1) größer ist als die Anzahl der Abgriffe  
(a3, a3\*, a4, a4\*) auf der zweiten Bahn (d2) und

15 - eine Auswerteeinrichtung (C) zum Ermitteln von  
Zwischenpositionswerten für weitere Positionen auf der  
zweiten Bahn (d2) ohne einen verfügbaren Abgriff (a3<sup>-</sup>)  
ausgebildet ist.

20

## Zusammenfassung

5

## Offset-reduzierter Hall-Sensor

Die Erfindung bezieht sich auf einen Offset-reduzierten Hall-Sensor (1) bzw. ein Verfahren zum Bestimmen einer Offset-reduzierten Hall-Spannung ( $U_h$ ) und/oder einer Offset-Spannung ( $U_{h,offset}$ ) eines Hall-Sensors (1) mit den Schritten:

- Anlegen eines Hall-Sensor-Stroms ( $I$ ) an einen ersten und an zweiten Abgriffe ( $a_1, a_2, a_3$ ) des Hall-Sensors (1) und Bestimmen einer ersten Hall-Spannung ( $U_{h1}$ ) an zu den ersten und zweiten Abgriffen ( $a_1, a_2, a_5$ ) beabstandeten dritten und vierten Abgriffen ( $a_3, a_4$ ),
- Anlegen eines demgegenüber veränderten zweiten Hall-Sensor-Stroms und Bestimmen einer zweiten Hall-Spannung ( $U_{h2}$ ) und
- Ermitteln der Hall-Spannung ( $U_h$ ) und/oder des Hall-Spannungs-Offsets ( $U_{h,offset}$ ) aus der ersten und der zweiten bestimmten Hall-Spannung ( $U_{h1}, U_{h2}$ ). Zur Kompensation des eventuell vorhandenen Offsets wird in einer zweiten Messung das Anlegen des zweiten Hall-Sensor-Stroms  $I$  an räumlich zu den ersten und/oder zweiten Abgriffen versetzten Abgriffen ( $a_3, a_4$ ) durchgeführt.

Fig. 1



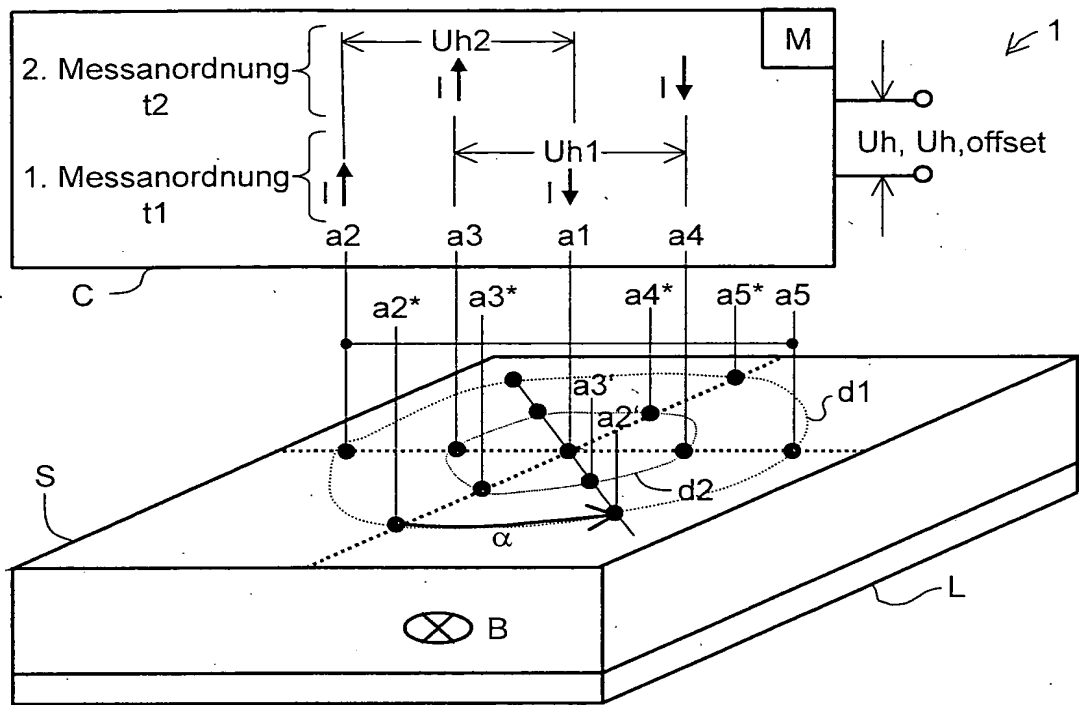


Fig. 1

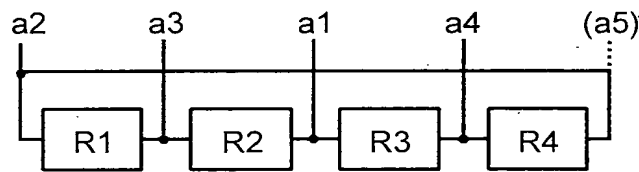


Fig. 2A

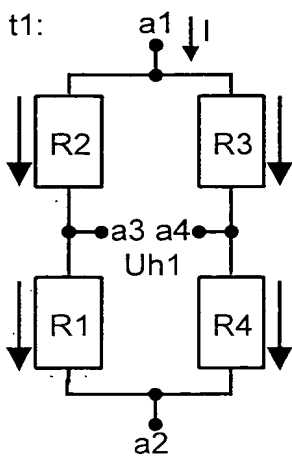


Fig. 2B

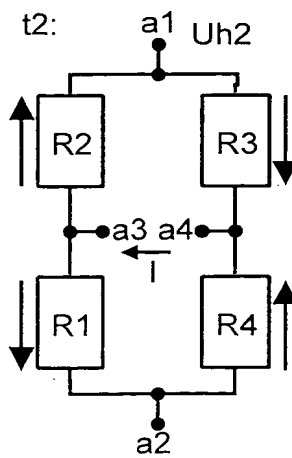


Fig. 2C

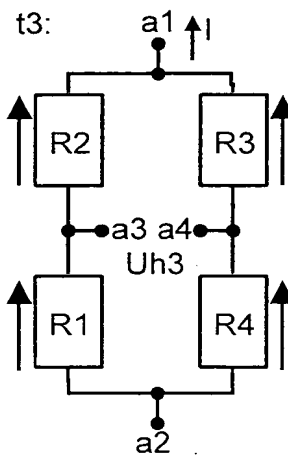


Fig. 2D

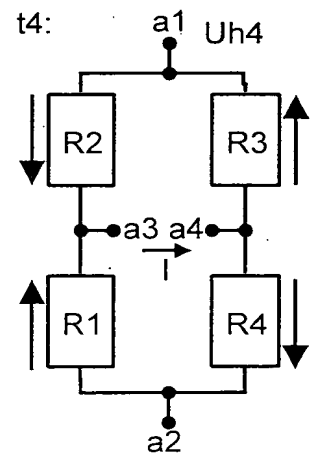
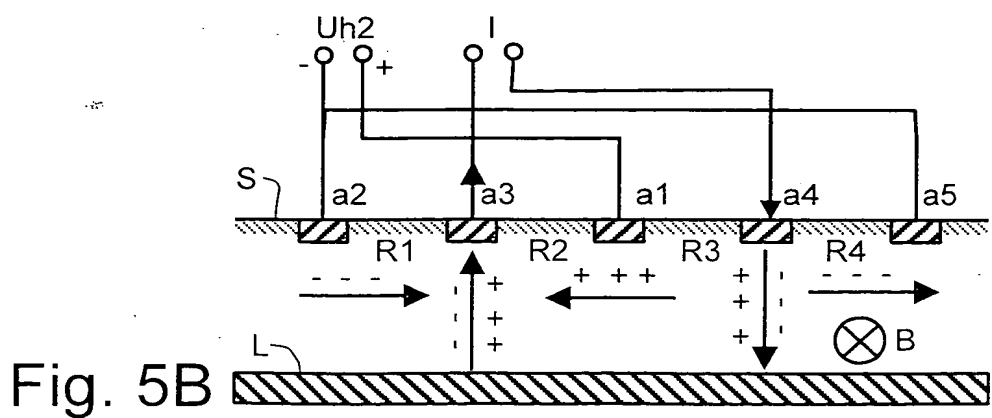
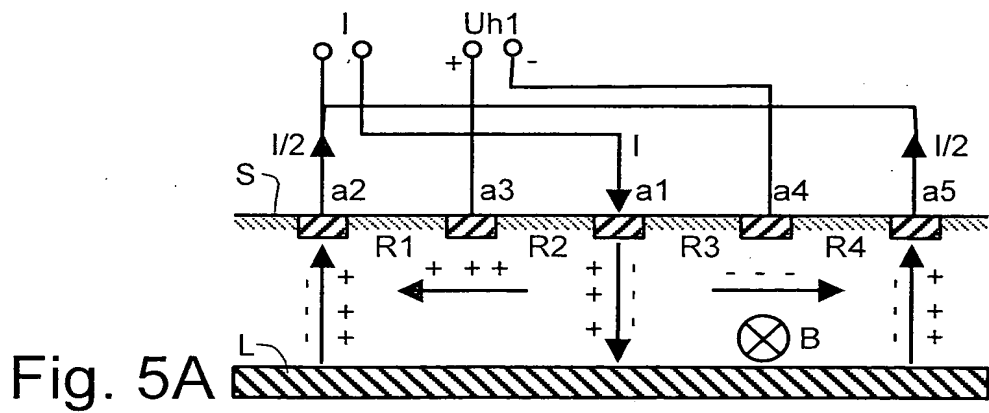
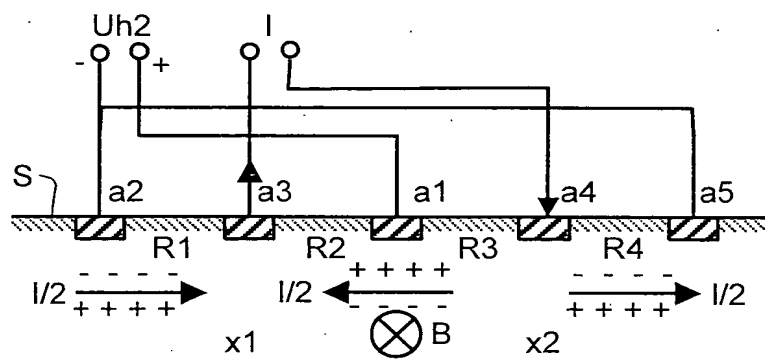
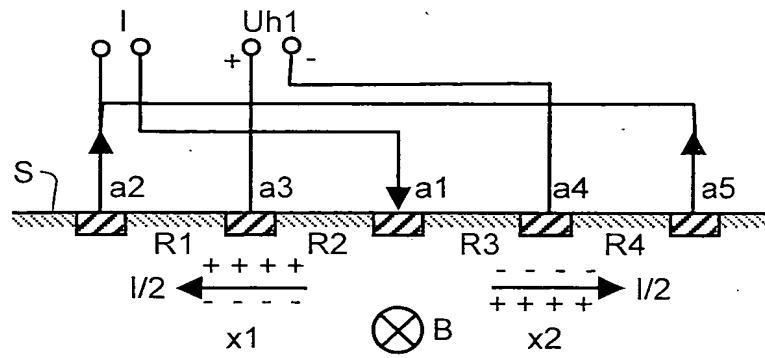


Fig. 2E



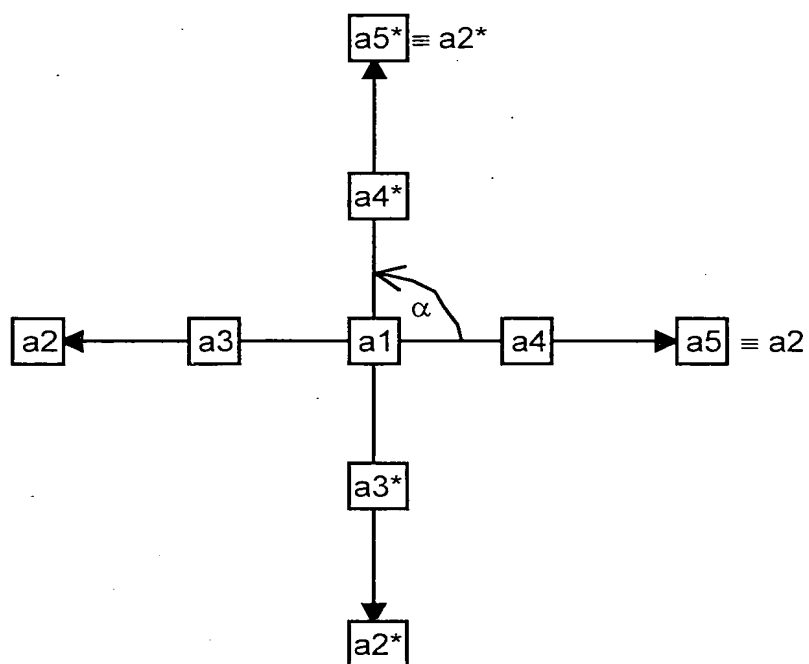


Fig. 4A

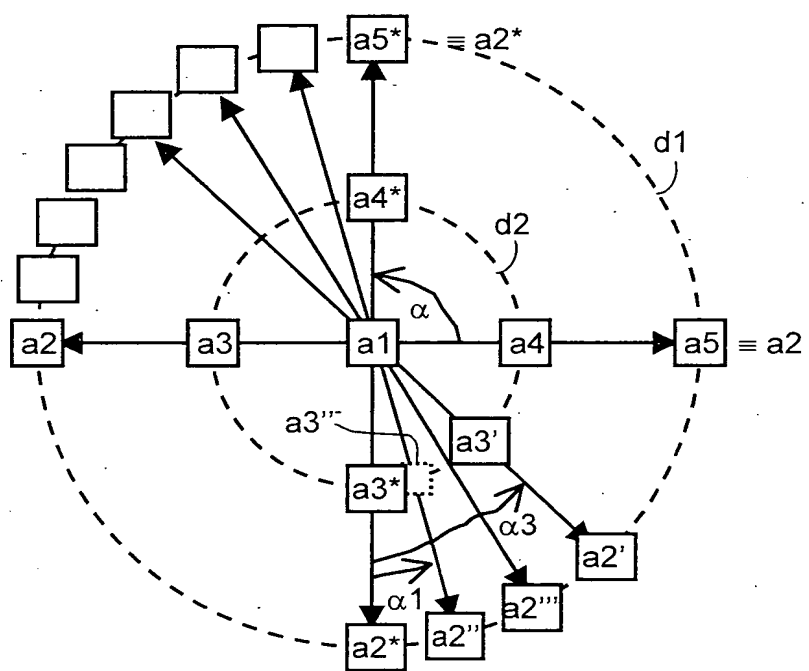


Fig. 4B